

BUNDESREPUBLIK DEUTSCHLAND



Prioritätsbescheinigung über die Einreichung einer Patentanmeldung

Aktenzeichen: 103 20 790.2

Anmeldetag: 09. Mai 2003

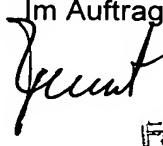
Anmelder/Inhaber: Hilti Aktiengesellschaft, Schaan/LI

Bezeichnung: Elektrooptisches Distanzhandmessgerät

IPC: G 01 C, G 01 B, G 01 S

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

München, den 14. Oktober 2003
Deutsches Patent- und Markenamt
Der Präsident
Im Auftrag


Faus.

Hilti Aktiengesellschaft in Schaan
Fürstentum Liechtenstein

5 Elektrooptisches Distanzhandmessgerät

Die Erfindung bezeichnet ein elektrooptisches Distanzhandmessgerät mit einem modulierten Lasermessstrahl.

Im Baugewerbe ist im Entfernungsbereich bis zu einigen 100 m die exakte Bestimmung der Distanz mit einer Genauigkeit von wenigen mm erforderlich. Die dazu geeignet ausgebildeten Laserdistanzhandmessgeräte verwenden zur Distanzmessung in der Regel 10 ein Phasenlaufzeitdifferenzmessverfahren eines modulierten sichtbaren Laserstrahls als optisches Distanzmessmittel, indem ein mittels einer Kollimationsoptik gebündelter Messstrahl, vorzugsweise der sichtbare Lichtstrahl einer Laserdiode, auf die Oberfläche eines Messobjektes gerichtet wird. Die von dem auf dem Messobjekt positionierten

15 Leuchtfleck des Messstrahls zurückgestreute oder reflektierte optische Strahlung wird mittels einer Empfangslinse auf die aktive Fläche eines Messfotodetektors fokussiert. Zur Distanzmessung wird der Messstrahl der Laserdiode in der Regel in seiner Intensität moduliert, d.h. dem Lichtstrahl wird ein Messsignal überlagert. Aus dem vom Messobjekt zurückgestreuten bzw. reflektierten, vom Messfotodetektor empfangenen und von der 20 Empfängerelektronik aufbereiteten Signal wird mit Hilfe einer Auswerteeinheit die Signallaufzeit (bzw. die Signalphasenverschiebung) vom optischen Sender über das Messobjekt zum Detektor bestimmt. Die Messdistanz ergibt sich schliesslich aus der Signallaufzeit und der Lichtgeschwindigkeit. Zur Distanzmessung wird stets eine Gegenfläche benötigt, die insbesondere im Baugewerbe bei Messungen bzw. Ablängungen 25 in der Ebene von Wänden oder Böden zumeist nicht vorhanden sind.

Nach der DE19836812A1 weist ein elektrooptisches Distanzhandmessgerät ein handhabbares Gehäuse und ein elektrooptisches Distanzmessmodul mit einer elektrischen Strahlquelle zur Erzeugung eines optischen Messstrahls, einem Strahlempfänger, einem Display und einem Bedienelement auf. Zudem besitzt es neben der einfachen 30 Distanzmessung einige zusätzliche Berechnungsfunktionen, wie die Messung von Flächen und Volumina sowie die Addition und Subtraktion von Distanzen. Sehr kurze Entfernungen von 0 bis 20 cm können durch die der Messstrahlrichtung vorgelagerte Gehäuselänge des elektrooptischen Distanzhandmessgeräte nicht direkt gemessen werden. Diese elektrooptischen Distanzhandmessgeräte sind insbesondere im Baugewerbe nicht ständig

am Nutzer verfügbar, sondern werden in der Regel nur für zuvor geplante, spezielle Aufgaben mitgeführt.

Zur Messung von Distanzen von 0 bis 2 m wird in der Regel ein mechanisches Distanzmessmittel mit einer optisch ablesbaren Messskala eingesetzt. Mechanische 5 Distanzmessmittel, wie das Messband und der Gliedermessstab, sind zudem klein, handlich und benötigen keine Anzielfläche. Distanzen bis 5 m werden in der Regel mit einem Messband erfasst. Der im professionellen Erscheinungsbild spezieller Berufsgruppen des Baugewerbes obligatorisch am Nutzer mitgeführte, bei der Distanzmessung allgegenwärtige, Gliedermessstab (Zollstock, Doppelmeter, Meterstab) ist insbesondere bei 10 Distanzmessungen auf Armlänge ein sehr beliebtes, altbewährtes und unverzichtbares Hilfsmittel, weil die Messung einfach und schnell von statthaft geht. Es lassen sich zudem sehr gut Strichmarkierungen auf Wänden und Böden anbringen und (quasi in der Luft) virtuelle Bauteile vermessen. Bei mechanischen Distanzmessmitteln treten insbesondere vom Betrachtungswinkel abhängige objektive, durch Verschmutzung der Messskala oder 15 simples Verzählen verursachte subjektive Ablesefehler als absolute Messfehler auf. Bei Abständen von mehreren Metern resultieren die distanzabhängigen Messfehler insbesondere aus einem schlecht definierten Anschlag- oder Messpunkt, dem Durchhang des Distanzmessmittel, Druck- bzw. Zugkräften sowie Alterung, Feuchtigkeit und thermische Ausdehnung des Distanzmessmittels. Die im Baugewerbe zumindest gelegentlich 20 notwendige Genauigkeit einer Distanzmessung von wenigen mm ist mit dem in der Regel gerade nur verfügbaren mechanischen Distanzmessmittel dann nicht gewährleistet.

Nach der DE19916409 besteht ein Gliedermessstab aus zehn länglichen eigensteifen Gliedern einer Länge bis zu 23 cm, die miteinander jeweils alternierend endseitig 25 drehschwenkbar arretierbar verbunden sind, wobei sich über einem längs einer Linie ausgeschwenkten Bereich zumindest eine optisch ablesbare Messskala für Distanzen erstreckt, die zumeist in mm oder Inch unterteilt und an einem als Referenzpunkt ausgebildeten Stirnende des Gliedermessstabs mit Null beginnend festgelegt ist.

Nach den US5713135, US5894675 sind verschiedenartige mechanische Messlehren für das Baugewerbe mit einem Laserpointer zur exakten Positionierung kombiniert. Nach der 30 US20020193964 weist ein Handdistanzmessgerät in einem handhabbaren Gehäuse ein aufgewickeltes, zur Messung von Distanzen ausgebildetes, Messband sowie zusätzlich einen Laserpointer als optischen Zeiger auf. Deren Laserstrahl ist jeweils nicht als Messstrahl ausgebildet. Zudem ist keine Empfangsoptik vorhanden.

Die Aufgabe der Erfindung besteht in der Realisierung eines Handdistanzmessgerätes, welches über grosse Distanzen hinreichend genau ist und bei der Messung kleiner Distanzen keine Anzieldfläche benötigt. Ein weiterer Aspekt besteht in der Realisierung eines für vielfältige Aufgaben insbesondere im Baugewerbe universell einsetzbaren und
5 praktikablen Handdistanzmessgerätes.

Die Aufgabe wird im Wesentlichen durch die Merkmale der unabhängigen Ansprüche gelöst. Vorteilhafte Weiterbildungen ergeben sich aus den Unteransprüchen.

Erfindungsgemäß weist ein elektrooptisches Handdistanzmessgerät mit einem handhabbaren Gehäuse und einem elektrooptischen Distanzmessmodul mit einer elektrischen Strahlquelle zur Erzeugung eines optischen Messstrahls, einem Strahlempfänger zum Empfang von Teilen des von einem Messobjekt zurückgestreuten Messstrahls und einem Ausgabemittel für die ermittelte Distanz, wobei mit dem Gehäuse zusätzlich ein mechanisches Distanzmessmittel verbunden ist.
10

Durch die Kombination eines elektrooptischen Handdistanzmessgerätes mit einem üblichen, universellen mechanischen Distanzmessmittel, mit welchem die Routinetätigkeiten in gewohnter und altbewährter Weise durchführbar sind, zu einem kombinierten Handdistanzmessgerät ist je nach Problemstellung das jeweils zweckentsprechende Distanzmessmittel wählbar. Insbesondere im Baugewerbe mit dem am Nutzer schier obligatorisch mitgeführten mechanischen Distanzmessmittel ist mit einem
20 Handdistanzmessgerät neben Distanzmessungen ab Null sowie ohne Gegenfläche im Nahbereich nunmehr jederzeit bei unvorhersehbaren Messaufgaben eine Distanzmessung im Fernbereich mit der geforderten Genauigkeit durchführbar.
25

Vorteilhaft weist das Handdistanzmessgerät ein Verbindungselement auf, welches zu dem mechanischen Distanzmessmittel eine manuell lösbare Schnittstelle ausbildet, weiter vorteilhaft eine rastbare, wodurch das mechanische Distanzmessmittel als eigenständiges Modul für temporäre Hilfsaufgaben vom Handdistanzmessgerät trennbar ist.
30

Vorteilhaft weist das Handdistanzmessgerät ein von aussen zugängliches Bedienelement, weiter vorteilhaft einen Drucktaster, zur Aktivierung des optischen Messstrahls und der Auslösung des optischen Distanzmessverfahrens auf, wodurch die optische Distanzmessung einfach manuell aktivierbar ist.

Vorteilhaft weist das elektrooptische Distanzmessmodul zusätzliche Berechnungsfunktionen einschließlich der Addition von Distanzen, weiter vorteilhaft die Subtraktion von Distanzen

sowie die Berechnung von Flächen und Volumina auf, wodurch über Referenzdistanzen oder Mehrfachmessungen komplexe Messaufgaben lösbar sind.

Vorteilhaft weist das Handdistanzmessgerät einen gemeinsamen ersten Referenzpunkt für die Distanzmessung mit dem mechanischen Distanzmessmittel bzw. in Form des

- 5 Messstrahls mit dem optischen Distanzmessmittel auf, wodurch ohne Lageänderung des Handdistanzmessgerätes beide Varianten der Distanzmessung möglich sind.

Vorteilhaft weist das Handdistanzmessgerät ein mit dem mechanischen Distanzmessmittel verbundenes, weiter vorteilhaft internes, Steuermittel auf, welcher steuerbar mit dem elektrooptischen Distanzmessmodul verbunden ist, wodurch über das mechanische

- 10 Distanzmessmittel das elektrooptische Distanzmessmodul steuerbar ist.

Vorteilhaft ist das Steuermittel als kontaktloser Sensor ausgebildet, weiter vorteilhaft als Hall-Sensor oder Photodektor, der sensitiv bezüglich der relativen Position des, den zweiten Referenzpunkt aufweisenden, mechanischen Distanzmessmittels zum Gehäuse ist, weiter vorteilhaft bezüglich in das mechanische Distanzmessmittel eingebrachte

- 15 Permanentmagnete bzw. optisch transparente Löcher, wodurch das Steuermittel zuverlässiger, insbesondere schmutzunempfindlicher und verschleissbeständiger als ein mechanisch kontaktierendes Steuermittel ist.

Vorteilhaft stellt das bezüglich des Gehäuses in der Länge veränderbare Ende des mechanischen Distanzmessmittels einen zweiten Referenzpunkt dar, dessen

- 20 Referenzdistanz zum ersten Referenzpunkt vom Handdistanzmessgerät über das Steuermittel detektierbar ist, wodurch diese Referenzdistanz dem elektrooptischen Distanzmessmodul, insbesondere einem integrierten Mikrocontroller, bekannt ist.

Vorteilhaft ist die vom Rechenmittel ermittelte Distanz von der Referenzdistanz abhängig, wodurch die Referenzdistanz insbesondere zur Lichtmessdistanz addierbar ist.

- 25 Bei einer Positionierung des zweiten Referenzpunktes am Fussboden und Handhabung des Handdistanzmessgerät in Brusthöhe ist eine besonders ergonomische Nutzung möglich.

Vorteilhaft ist das Steuermittel mit einem Schaltmittel zur stromleitenden Verbindung des elektrooptischen Distanzmessmoduls mit einer Stromversorgung verbunden, wobei das

30 Schaltmittel ausschliesslich in einer zur mechanischen Distanzmessung notwendigen

- Position des mechanischen Distanzmessmittels gegenüber dem Gehäuse stromleitend geschlossen ist, wodurch nur die zweckentsprechende intuitive Betätigung des

mechanischen Distanzmessmittels die Bereitschaft des Handdistanzmessgerätes zur optischen Distanzmessung herstellt, wodurch unbeabsichtigte Distanzmessungen vermieden werden, welche die Stromquelle vorzeitig entleeren.

Vorteilhaft ist das mechanische Distanzmessmittel ein Messband, weiter vorteilhaft ein eigenversteifend federnd vorgespanntes Stahlmessband, wodurch dieses kontinuierlich verlängerbar sowie innerhalb des Gehäuses des Handdistanzmessgerätes auf engstem Raum aufwickelbar ist.

Alternativ vorteilhaft ist das mechanische Distanzmessmittel ein Gliedermessstab, wodurch das mechanische Distanzmessmittel in Form eines eigensteifen, stückweise verlängerbaren

10 Messstabes ausgebildet ist, der einhändig im Raum frei orientierbar ist. Zudem sind Messungen an unzugänglichen Stellen, wie die Tiefe von Bohrungen, einfach durch Einführen des Messstabes ausführbar.

Vorteilhaft weist der Gliedermessstab mehrere, weiter vorteilhaft 5 bis 15, optimal genau 10, längliche eigensteife Glieder auf, die miteinander jeweils alternierend endseitig

15 drehschwenkbar arretierbar verbunden sind, deren Länge zwischen 10 cm und 30 cm, optimal 23 cm beträgt, wodurch die Länge und der Zoomfaktor dem Nutzer durch einen handelsüblichen Gliedermessstab vertraut ist.

Die Erfindung wird bezüglich eines vorteilhaften Ausführungsbeispiels näher erläutert mit:

Fig. 1a - 1c als elektrooptisches Handdistanzmessgerät in drei Projektionsdarstellungen

Fig. 2 als Variante

Nach den Fig. 1a - 1c, welche drei kartesische Projektionen zeigen, weist ein elektrooptisches Handdistanzmessgerät 1 ein handhabbares Gehäuse 2 und ein elektrooptisches Distanzmessmodul 3 auf. Das Distanzmessmodul 3 weist ein Rechenmittel

4 in Form eines eingebetteten Mikrocontrollers, eine elektrische Strahlquelle 5 in Form einer Laserdiode mit Kollimationsoptik, die einen optischen Messstrahl S erzeugt, einem gleich

orientierten Strahlempfänger 6, ein Ausgabemittel 7 in Form eines alphanumerischen Displays für die von dem Mikrocontroller 4 ermittelte Distanz X und von aussen zugängliche Bedienelemente 8 in Form eines Drucktasters für die Distanzmessung und weiterer

Funktionstasten für Sonderfunktionen des Rechenmittels 4 zur Addition und Subtraktion von Distanzen sowie die Berechnung von Flächen und Volumina auf. In dem Gehäuse 2 ist zusätzlich ein aufgewickeltes, in Strahlrichtung des optischen Messstrahls 5

30

herausziehbares, Messband 9 aus eigenversteifend federnd vorgespanntem Stahl angeordnet. Sowohl für die Distanzmessung mittels einer optisch ablesbaren Messskala 20 am Messband 9 als auch mittels des optischen Messstrahles 5 bildet die Gegenseite des Handdistanzmessgerätes 1 einen gemeinsamen ersten Referenzpunkt 10a aus. Ein intern im
5 Handdistanzmessgerät 1 angeordnetes Steuermittel 13 in Form eines, für ein am Stirnende des Messbandes 9 angeordnetes Loch 14, sensiblen Photodetektors ist mit einem in Form eines elektronischen Schalters ausgebildeten Schaltmittel 15 verbunden. Dieser verbindet das elektrooptische Distanzmessmodul 3 stromleitend mit einer Stromversorgung 16 in Form einer Batterie nur im Falle eines zur Distanzmessung intuitiv etwas herausgezogenen
10 Messbandes 9.

Nach Fig. 2 ist das handhabbare Gehäuse 2 bündig mit einem Gliedermassstab 11 mit fünf eigensteifen, drehschwenkbaren Gliedern 17 und einer zusammengefalteten Länge L von 23 cm verbunden. Das Handdistanzmessgerät 1 weist ein internes Steuermittel 13 in Form von fünf, längs beabstandeter Hall-Sensoren auf, die das elektrooptische Distanzmessmodul 3
15 kontaktlos steuern, indem sie bezüglich Permanentmagneten 18 sensibel sind, die im Gliedermassstab 11 an unterschiedlichen Positionen in verschiedenen Gliedern 17 eingebbracht sind. Indem das Rechenmittel 4 die Anzahl der ausgeschwenkten Glieder 17 detektiert, dessen stirnseitiges Ende einen zweiten Referenzpunkt 10b ausbildet, berechnet das Rechenmittel 4 in Form des Mikrocontrollers eine Referenzdistanz R vom ersten
20 Referenzpunkt 10a zum zweiten Referenzpunkt 10b. Diese Referenzdistanz R wird bei der Ermittlung einer vom zweiten Referenzpunkt 10b ausgehenden Distanz X einer vom optischen Messstrahl 5 in der Gegenrichtung gemessenen Lichtmessdistanz M hinzu addiert. Das Handdistanzmessgerät 1 weist ein Verbindungselement 19 in Form einer quer einrastbaren Schwabenschwanzführung auf, die eine manuell lösbar Schnittstelle zu dem, mit einem zugeordneten Schwabenschwanz ausgeformten, modular eigenständigen
25 Gliedermassstab 11 mit einer optisch ablesbaren Messskala 20 ausbildet.

PATENTANSPRÜCHE

1. Elektrooptisches Handdistanzmessgerät mit einem handhabbaren Gehäuse (2) und einem elektrooptischen Distanzmessmodul (3) mit einer elektrischen Strahlquelle (5) zur Erzeugung eines optischen Messstrahls (S), einem Strahlempfänger (6) zum Empfang von Teilen des von einem Messobjekt zurückgestreuten Messstrahls (S) und einem Ausgabemittel (7) für die ermittelte Distanz (X), dadurch gekennzeichnet, dass mit dem Gehäuse (2) zusätzlich ein mechanisches Distanzmessmittel (9, 11) verbunden ist.
2. Handdistanzmessgerät nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass ein Verbindungselement (19) vorhanden ist, welches zu dem mechanischen Distanzmessmittel (9, 11) eine manuell lösbar Schnittstelle ausbildet.
3. Handdistanzmessgerät nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, dass ein von aussen zugängliches Bedienelement (8) zur Aktivierung des optischen Messstrahls (S) und der Auslösung des optischen Distanzmessverfahrens vorhanden ist, optional einen Drucktaster.
4. Handdistanzmessgerät nach einem der Ansprüche 1 bis 3, dadurch gekennzeichnet, dass das elektrooptische Distanzmessmodul (3) ein Rechenmittel (4) mit zusätzlichen Berechnungsfunktionen einschliesslich der Addition von Distanzen aufweist, optional einschliesslich der Subtraktion von Distanzen sowie der Berechnung von Flächen und Volumina.
5. Handdistanzmessgerät nach einem der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, dass es einen gemeinsamen ersten Referenzpunkt (10a) sowohl für die Messung der Distanz X mit dem mechanischen Distanzmessmittel (9, 11) als auch mit dem optischen Messstrahl (S) aufweist.
6. Handdistanzmessgerät nach einem der vorherigen Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass es ein mit dem mechanischen Distanzmessmittel (9, 11) verbundenes Steuermittel (13) aufweist, das steuerbar mit dem elektrooptischen Distanzmessmodul (3) verbunden ist.
7. Handdistanzmessgerät nach Anspruch 6, dadurch gekennzeichnet, dass das Steuermittel (13) als zumindest ein kontaktloser Sensor ausgebildet ist, der sensitiv bezüglich der relativen Position des mechanischen Distanzmessmittels (9, 11) zum Gehäuse (2) ist, optional ein Hall-Sensor oder Photodetektor, der sensitiv bezüglich eines in das mechanische

Distanzmessmittel (9, 11) eingebrachten Permanentmagneten (18) bzw. optisch transparenten Loches (14) ist.

8. Handdistanzmessgerät nach Anspruch 6 oder 7, dadurch gekennzeichnet, dass das bezüglich des Gehäuses (2) in der Länge veränderbare Ende des mechanischen

5 Distanzmessmittels (9, 11) einen zweiten Referenzpunkt (10b) darstellt, dessen Referenzdistanz (R) zum ersten Referenzpunkt (10a) vom Rechenmittel (4) über das Steuermittel (13) detektierbar ist.

9. Handdistanzmessgerät nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, dass die vom Rechenmittel (4) ermittelte Distanz (X) von der Referenzdistanz (R) abhängig ist.

10 10. Handdistanzmessgerät nach einem der Ansprüche 6 bis 9, dadurch gekennzeichnet, dass das Steuermittel (13) mit einem Schaltmittel (15) zur stromleitenden Verbindung des elektrooptischen Distanzmessmoduls (3) mit einer Stromversorgung (16) verbunden ist, wobei das Schaltmittel (15) ausschliesslich in einer zur mechanischen Distanzmessung notwendigen Position des mechanischen Distanzmessmittels (9, 11) gegenüber dem

15 Gehäuse (2) stromleitend geschlossen ist.

11. Handdistanzmessgerät nach einem der vorherigen Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass das mechanische Distanzmessmittel ein Messband (9) ist, optional ein eigenversteifend federnd vorgespanntes Stahlmessband.

12. Handdistanzmessgerät nach einem der Ansprüche 1 bis 10, dadurch gekennzeichnet,

20 dass das mechanische Distanzmessmittel ein Gliedermessstab (11) ist.

13. Handdistanzmessgerät nach Anspruch 12, dadurch gekennzeichnet, dass der Gliedermessstab (11) zwischen 5 bis 15 drehschwenkbare Glieder (17) aufweist, deren Länge (L) zwischen 10 cm und 30 cm beträgt.

ZUSAMMENFASSUNG

Ein elektrooptisches Handdistanzmessgerät (1) mit einem handhabbaren Gehäuse (2) und einem elektrooptischen Distanzmessmodul (3) mit einer elektrischen Strahlquelle (5) zur Erzeugung eines optischen Messstrahls (S), einem Strahlempfänger (6) zum Empfang von

- 5 Teilen des von einem Messobjekt zurückgestreuten Messstrahls (S) und einem Ausgabemittel (7) für die ermittelte Distanz (X), wobei mit dem Gehäuse (2) zusätzlich ein mechanisches Distanzmessmittel (9, 11) verbunden ist.

(FIG. 2)

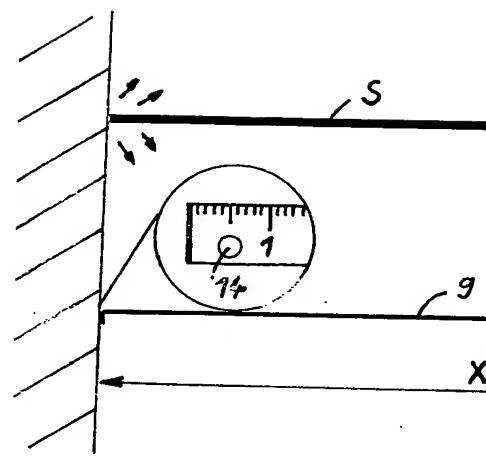


Fig. 1a

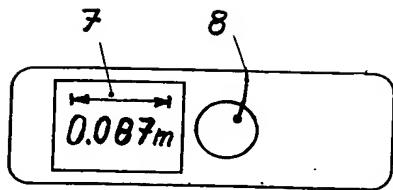


Fig. 1b

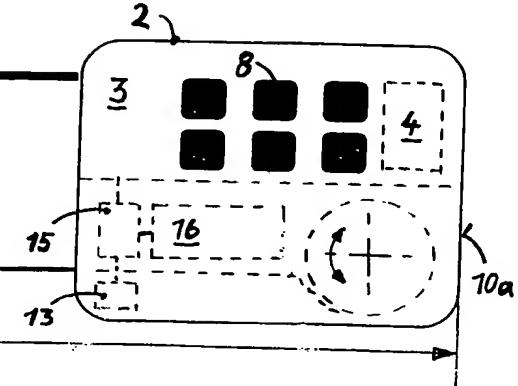


Fig. 1c

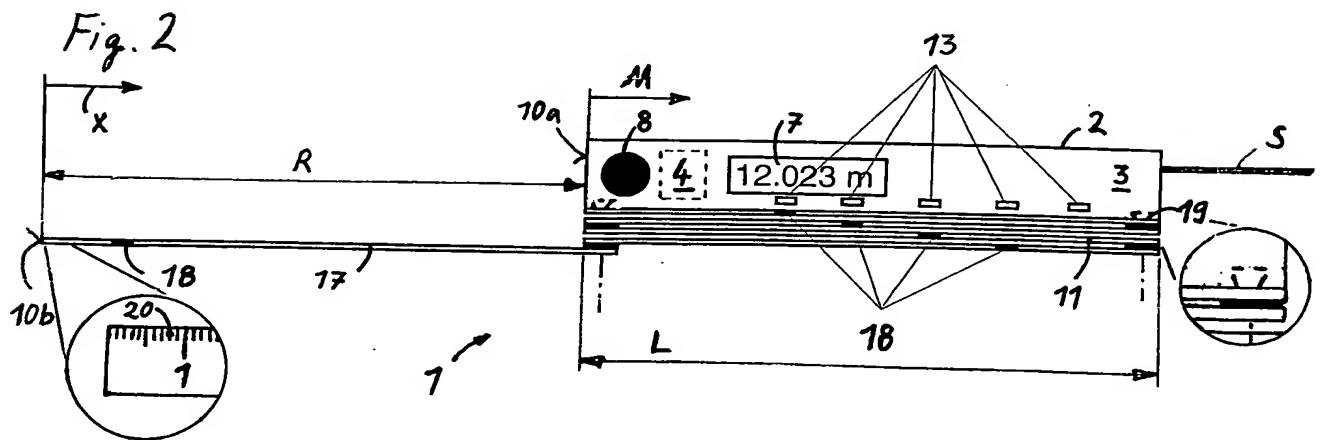
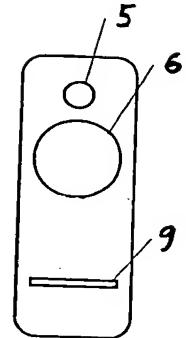


Fig. 2

